

# Document made available under the Patent Cooperation Treaty (PCT)

International application number: PCT/EP04/053462

International filing date: 14 December 2004 (14.12.2004)

Document type: Certified copy of priority document

Document details: Country/Office: DE  
Number: 10360710.2  
Filing date: 19 December 2003 (19.12.2003)

Date of receipt at the International Bureau: 24 February 2005 (24.02.2005)

Remark: Priority document submitted or transmitted to the International Bureau in compliance with Rule 17.1(a) or (b)



World Intellectual Property Organization (WIPO) - Geneva, Switzerland  
Organisation Mondiale de la Propriété Intellectuelle (OMPI) - Genève, Suisse



62.02.05

## Prioritätsbescheinigung über die Einreichung einer Patentanmeldung

**Aktenzeichen:** 103 60 710.2

**Anmeldetag:** 19. Dezember 2003

**Anmelder/Inhaber:** Endress + Hauser GmbH + Co KG,  
79689 Maulburg/DE

**Bezeichnung:** Verfahren zur Füllstandsmessung nach dem Lauf-  
zeitprinzip

**IPC:** G 01 F, G 01 S

Die angehefteten Stücke sind eine richtige und genaue Wiedergabe der ur-  
sprünglichen Unterlagen dieser Patentanmeldung.

München, den 24. Januar 2005  
**Deutsches Patent- und Markenamt**  
Der Präsident  
Im Auftrag

Stech

### **Verfahren zur Füllstandsmessung nach dem Laufzeitprinzip**

5 Die Erfindung betrifft ein Verfahren zur Füllstandsmessung nach dem Laufzeitprinzip mit berührungslos arbeitenden Füllstandsmeßgeräten.

10 Derartige berührungslos arbeitende Meßgeräte werden in einer Vielzahl von Industriezweigen eingesetzt, z.B. in der verarbeitenden Industrie, in der Chemie oder in der Lebensmittelindustrie.

15 Bei der Füllstandsmessung werden periodisch kurze Sendesignale, z.B. Mikrowellen oder Ultraschallwellen, mittels eines Sende- und Empfangselementes zur Oberfläche eines Füllguts gesendet und deren an der Oberfläche reflektierte Echesignale nach einer abstandsabhängigen Laufzeit wieder empfangen. Es wird eine die Echoamplituden als Funktion der Laufzeit darstellende Echofunktion  
20 gebildet. Jeder Wert dieser Echofunktion entspricht der Amplitude eines in einem bestimmten Abstand von der Antenne reflektierten Echos.

25 Aus der Echofunktion wird ein Nutzecho bestimmt, das wahrscheinlich der Reflexion eines Sendesignals an der Füllgutoberfläche entspricht. Dabei wird in der Regel angenommen, daß das Nutzecho, eine größere Amplitude aufweist, als die übrigen Echos. Aus der Laufzeit des Nutzechos ergibt sich bei einer bekannten  
30 Ausbreitungsgeschwindigkeit der Sendesignale unmittelbar der Abstand zwischen der Füllgutoberfläche und der Antenne.

Üblicherweise wird nicht ein empfangenes Rohsignal zur Auswertung herangezogen, sondern dessen sogenannte

Hüllkurve. Die Hüllkurve wird erzeugt, indem das Rohsignal gleichgerichtet und gefiltert wird. Zur genauen Bestimmung einer Laufzeit des Nutzechos wird zuerst ein Maximum der Hüllkurve bestimmt.

5

Diese herkömmliche Vorgehensweise funktioniert in einer Vielzahl von Anwendungen einwandfrei. Probleme treten jedoch immer dann auf, wenn das vom Füllstand stammende Echo nicht zweifelsfrei identifiziert werden kann. Dies kann beispielsweise der Fall sein, wenn Einbauten im Behälter vorhanden sind, die die Sendesignale besser reflektieren, als die Füllgutoberfläche.

10

15

20

25

In solchen Fällen kann, z.B. bei der Inbetriebnahme, dem Füllstandsmeßgerät einmal der aktuelle Füllstand vorgegeben werden. Das Füllstandsmeßgerät kann anhand des vorgegebenen Füllstandes das zugehörige Echo als Nutzecho identifizieren und z.B. durch einen geeigneten Algorithmus verfolgen. Dabei werden z.B. in jedem Meßzyklus Maxima des Echsignals oder der Echofunktion bestimmt und aufgrund der Kenntnis des im vorangegangenen Meßzyklus ermittelten Füllstandes und einer anwendungs-spezifischen maximal zu erwartenden Änderungsgeschwindigkeit des Füllstandes das Nutzecho ermittelt. Aus einer Laufzeit des so ermittelten aktuellen Nutzechos ergibt sich dann der neue Füllstand.

30

Ausgehend von der Lage des Nutzechos im vorangegangenen Meßzyklus wird ein Zeitfenster bestimmt, indem sich das Nutzecho des aktuellen Meßzykluses befinden muß. Das aktuelle Nutzecho kann jedoch nur dann in diesem Zeitfenster gefunden werden, wenn das Nutzecho des vorangegangenen Meßzykluses bestimmt werden konnte und im aktuellen Meßzyklus ein dem aktuellen Nutzecho entsprechendes Maximum gefunden werden kann.

Die Laufzeit des Maximums des Nutzechos ist jedoch eine Echoeigenschaft, die nicht immer bestimmt werden kann.

Befindet sich der Füllstand beispielsweise in der Nähe eines fest eingebauten Störers, z.B. einer Halterung im

5 Inneren des Behälters, so überlagern sich die Echos von dem Störer und dem Füllgut. Eine Identifizierung des Nutzechos ist dann nicht immer möglich. Ähnliche Probleme treten auf, wenn nur sporadisch in den Signalweg ragende Elemente, wie z.B. Rührer, plötzlich in der Nähe der Füllgutoberfläche im  
10 Signalweg auftauchen und die Sendesignale reflektieren, oder wenn sich die Reflektionseigenschaften des Füllguts, z.B. durch Schaumbildung auf der Oberfläche, verändern.

Es ist eine Aufgabe der Erfindung, ein Verfahren zur  
15 Messung eines Füllstandes eines Füllgutes in einem Behälter mit einem nach dem Laufzeitprinzip arbeitenden Füllstandsmeßgerät anzugeben, das zuverlässig arbeitet.

Dies erreicht die Erfindung durch ein Verfahren zur Messung  
20 eines Füllstandes eines Füllgutes in einem Behälter, mit einem nach dem Laufzeitprinzip arbeitenden Füllstandsmeßgerät, bei dem

- periodisch Sendesignale in Richtung des Füllgutes gesendet werden,
- 25 - deren Echosignale aufgenommen und in eine Echofunktion umgewandelt werden,
- mindestens eine Echoeigenschaft der Echofunktion bestimmt wird, und
- anhand der Echoeigenschaften mindestens einer  
30 vorherigen Messung eine Vorhersage für die bei der aktuellen Messung zu erwartenden Echoeigenschaften abgeleitet wird,
- die Echoeigenschaften der aktuellen Messung unter Einbeziehung der Vorhersage bestimmt werden, und

- anhand der Echoeigenschaften der aktuelle Füllstand bestimmt wird.

5      Gemäß einer Weiterbildung des Verfahrens sind die  
Echoeigenschaften Laufzeiten von Maxima der Echofunktion,  
und den Maxima kann ein bekannter Reflektor im Inneren des  
Behälters, insb. eine Füllgutoberfläche, ein Boden des  
Behälters oder ein fest eingebauter Störer, zugeordnet  
werden.

10

Gemäß einer Weiterbildung des Verfahrens wird anhand der  
Laufzeit mindestens eines Maximums einer vorangegangenen  
Messung eine Vorhersage für die bei der aktuellen Messung  
zu erwartende Laufzeit des entsprechenden Maximums  
15      getroffen.

20

Gemäß einer Ausgestaltung des Verfahrens wird die  
Vorhersage getroffen, daß die zu erwartenden Laufzeiten der  
Maxima gleich den Laufzeiten der entsprechenden Maxima der  
unmittelbar vorangegangenen Messung sind.

25

Gemäß einer anderen Ausgestaltung des Verfahrens wird die  
Vorhersage für die Laufzeit der Maxima ermittelt, indem  
anhand von mindestens zwei vorangegangenen Messungen eine  
momentane Änderungsgeschwindigkeit der Laufzeit berechnet  
und die zu erwartende Laufzeit anhand dieser  
Geschwindigkeit extrapoliert wird.

30

Gemäß einer weiteren Ausgestaltung des Verfahrens wird die  
Vorhersage für die Laufzeit der Maxima ermittelt, indem  
anhand von mindestens drei vorangegangenen Messungen eine  
momentane Beschleunigung und eine momentane  
Änderungsgeschwindigkeit der Laufzeit berechnet und die zu

erwartende Laufzeit anhand der Beschleunigung und der Geschwindigkeit extrapoliert wird.

5      Gemäß einer Weiterbildung des Verfahrens ist eine  
Echoeigenschaft die Laufzeit des an der Füllgutoberfläche  
reflektierten Nutzechos. Es wird anhand mindestens einer  
vorangegangenen Messung die bei der aktuellen Messung zu  
erwartende Laufzeit des an der Füllgutoberfläche  
reflektierten Nutzechos bestimmt und dasjenige Maximum der  
10      aktuellen Echofunktion bestimmt wird, dessen Laufzeit die  
geringste Abweichung zu der vorhergesagten Laufzeit des an  
der Füllgutoberfläche reflektierten Nutzechos aufweist.  
Anhand der Laufzeit dieses Maximum wird der aktuelle  
Füllstand bestimmt.

15      Gemäß einer Weiterbildung des Verfahrens ist eine  
Echoeigenschaft die Laufzeit des am Boden des Behälters  
reflektierten Echos. Es wird anhand mindestens einer  
vorangegangenen Messung die bei der aktuellen Messung zu  
20      erwartende Laufzeit des am Boden des Behälters  
reflektierten Echos bestimmt und dasjenige Maximum der  
aktuellen Echofunktion bestimmt, dessen Laufzeit die  
geringste Abweichung zu der vorhergesagten Laufzeit des am  
Boden des Behälters reflektierten Echos aufweist. Unter  
25      Einbeziehung der Laufzeit dieses Maximum wird der aktuelle  
Füllstand bestimmt.

30      Gemäß einer Weiterbildung der letztgenannten Weiterbildung  
des Verfahrens wird aus der Laufzeit des aktuellen am Boden  
reflektierten Echos ein Schätzwert für die Laufzeit des  
aktuellen Nutzechos berechnet. Es wird dasjenige Maximum  
der aktuellen Echofunktion bestimmt, dessen Laufzeit die  
geringste Abweichung zu dem Schätzwert aufweist, und anhand

der Laufzeit dieses Maximum der aktuelle Füllstand bestimmt.

5      Gemäß einer weiteren Weiterbildung werden die Meßergebnisse fortlaufend auf deren Plausibilität hin überprüft.

10      Die Erfindung und weitere Vorteile werden nun anhand der Figuren der Zeichnung, in denen ein Ausführungsbeispiel dargestellt ist, näher erläutert; gleiche Elemente sind in den Figuren mit gleichen Bezugszeichen versehen.

Fig. 1 zeigt eine Anordnung zur Füllstandsmessung mit einem nach dem Laufzeitprinzip arbeitenden Füllstandsmeßgerät;

15      Fig. 2 zeigt ein Beispiel für eine mit der in Fig. 1 dargestellten Anordnung aufgenommenen Echofunktion; und

20      Fig. 3 zeigt ein Beispiel für eine zeitliche Abfolge von Echofunktionen, die auftritt, wenn sich ein anfänglich voller Behälter stetig entleert.

25      Fig. 1 zeigt eine Anordnung zur Füllstandsmessung. Es ist ein mit einem Füllgut 1 gefüllter Behälter 3 dargestellt. Auf dem Behälter 3 ist ein nach dem Laufzeitprinzip arbeitendes Füllstandsmeßgerät 5 angeordnet. Als Füllstandsmeßgerät 5 eignet sich z.B. ein mit Mikrowellen arbeitendes Füllstandsmeßgerät oder ein mit Ultraschall  
30      arbeitendes Füllstandsmeßgerät. Das Füllstandsmeßgerät 5 dient dazu, einen Füllstand 7 des Füllguts 1 im Behälter zu messen. In dem Behälter 3 ist exemplarisch ein Störer 9 eingezeichnet. Störer 9 sind z.B. feste Einbauten im



Behälter 3 an der Reflektionen auftreten können. Das hier nur ein einziger Störer 9 vorgesehen ist, dient dem leichteren Verständnis und der Übersichtlichkeit. Selbstverständlich können in realen Meßsituationen sehr  
5 viel mehr Störer vorhanden sein.

Das Füllstandsmeßgerät 5 weist mindestens ein Sende- und Empfangselement 11 zum Senden von Sendesignalen S und zum Empfangen von Echosignalen E auf. In dem dargestellten  
10 Ausführungsbeispiel ist ein mit Mikrowellen arbeitendes Füllstandsmeßgerät dargestellt, das als Sende- und Empfangselement 11 eine einzige Antenne 11 aufweist, die sowohl sendet als auch empfängt. Alternativ können aber auch eine Antenne zum Senden und mindestens eine weitere  
15 Antenne zum Empfangen vorgesehen sein. Bei einem mit Ultraschall arbeitenden Füllstandsmeßgerät wäre als Sende- und Empfangselement anstelle der Antenne ein Ultraschallsensor mit einem elektromechanischen Wandler, z.B. einem piezoelektrischen Element, vorzusehen.

20

Die Sendesignale S werden in Richtung des Füllguts 1 gesendet und an einer Füllgutoberfläche 7, aber auch am Behälter 3 und an im Behälter 3 befindlichen Störern 9 reflektiert. Die Überlagerung dieser Reflektionen bildet das  
25 Echosignal E.

Bei der Füllstandsmessung nach dem Laufzeitprinzip werden periodisch Sendesignale S, z.B. kurze Mikrowellen- oder Ultraschallpulse, in Richtung eines Füllgutes 1  
30 ausgesendet. Es werden deren Echosignale E der Sendepulse S aufgenommen und einer Signalverarbeitung 13 zugeführt, die dazu dient aus den empfangenen Echosignalen E eine Echofunktion  $A(t)$  abzuleiten, die Amplituden A des Echosignals E in Abhängigkeit von deren Laufzeit t enthält.

In Fig. 2 ist ein Beispiel einer solchen Echofunktion für die Anordnung von Fig. 1 dargestellt. Die Echofunktion weist drei ausgeprägte Maxima auf. Diese Maxima sind Echos L, S, B von denen das Echo L auf eine Reflektion an der Füllgutoberfläche, das Echo S auf eine Reflektion an dem Störer 9 und das Echo B auf eine Reflektion an einem Boden 15 des Behälters 3 zurückzuführen sind. Die Echos L, S, B treten nach Laufzeiten  $t_L$ ,  $t_S$ ,  $t_B$  auf, die einer Entfernung zwischen dem Sende- und Empfangselement 11 und der Füllgutoberfläche, bzw. dem Störer 9 und dem Boden 15 entsprechen.

Gemäß dem erfindungsgemäßen Verfahren zur Messung des Füllstandes des Füllgutes 1 in dem Behälter 3, sendet das nach dem Laufzeitprinzip arbeitende Füllstandsmeßgerät 5, periodisch Sendesignale S in Richtung des Füllgutes 1. Es werden Echosignale E der Sendesignale S aufgenommen und in die Echofunktion  $A(t)$  umgewandelt.

In Fig. 3 ist in den Abbildungen 1 bis n ein Beispiel für eine zeitliche Entwicklung von Echofunktionen  $A(t)$  dargestellt. Das Beispiel stellt eine Abfolge dar, die auftritt, wenn sich ein anfänglich voller Behälter 3 stetig entleert. Abb. 0 entspricht dabei einem vollen Behälter 3 und Abb. n einem leeren Behälter 3.

Erfindungsgemäß wird in jedem Meßzyklus mindestens eine Echoeigenschaft der Echofunktion  $A(t)$  bestimmt. Die Echoeigenschaften sind vorzugsweise Laufzeiten  $t_L$ ,  $t_S$ ,  $t_B$  von Maxima der Echofunktion  $A(t)$ , denen ein bekannter Reflektor im Inneren des Behälters 3, insb. die Füllgutoberfläche, der Boden 15 des Behälters 3 oder ein

fest eingebauter Störer, wie z.B. der Störer 9, zugeordnet werden kann.

5 Neben der Laufzeit eines Echos bilden dessen Amplitude, dessen Form, sowie dessen zeitlicher Verlauf weitere Echoeigenschaften, die im Rahmen des Verfahrens zur Zuordnung eines Echos zu einem Reflektor eingesetzt werden können.

10 Damit die Echos anhand der Echoeigenschaften zweifelsfrei einem bestimmten Reflektor zugeordnet werden können, wird bei einer Inbetriebnahme des Füllstandsmeßgeräts 5 zu Beginn des Verfahrens eine Initialisierung vorgenommen. Dabei werden die bei der Initialisierung vorliegenden  
15 Echoeigenschaften, hier  $t_{L0}$ ,  $t_{S0}$ ,  $t_{B0}$ , einmal ermittelt und im Füllstandsmeßgerät 5 abgespeichert. Entsprechend wird auch bei anderen Echoeigenschaften, z.B. der Amplitude, der Form und/oder dem zeitlichen Verlauf der Echos, verfahren.

20 In dem in Fig. 3 dargestellten Beispiel entspricht die Abbildung 0 der Echofunktion  $A(t)$ , die bei der Inbetriebnahme aufgezeichnet wurde. Die Bestimmung der Echoeigenschaften der bei der Initialisierung aufgezeichneten Echofunktion  $A(t)$  erfolgt beispielsweise  
25 indem der bei der Inbetriebnahme vorliegende Füllstand 7, sowie der Abstand des Bodens 15 des Behälter 3 vom Sende- und Empfangselement 11 und der Abstand des Störers 9 vom Sende- und Empfangselement 11 oder vom Boden 15 von einem Anwender vorgegeben werden.

30 Der Abstand des Bodens 15 des Behälter 3 vom Sende- und Empfangselement 11 und der Abstand des Störers 9 vom Sende- und Empfangselement 11 oder vom Boden 15 sind dem Anwender in der Regel bekannt und können z.B. über eine

Kommunikationsschnittstelle 16 oder ein in den Figuren nicht dargestelltes Vorortdisplay eingespeist und in einem Speicher 17 abgelegt werden.

- 5 Der Füllstand kann sofern er bei der Inbetriebnahme nicht ohnehin bekannt ist z.B. durch Loten ermittelt werden. Alternativ kann der aktuelle Füllstand 7 auch durch eine eingangs beschriebene herkömmliche Füllstandsmessung mit dem Füllstandsmeßgerät 5 ermittelt werden. Bei letzterer
- 10 Methode sind vorzugsweise hohe Sicherheitsansprüche an die Füllstandsmessung zu stellen. Dabei wird der gemessene Füllstand nur dann als aktueller Füllstand 7 abgespeichert, wenn das zugehörige Nutzecho zweifelsfrei identifiziert wurde. Als Bewertungskriterium für die zweifelsfreie
- 15 Identifizierung eignet sich beispielsweise die Amplitude des Nutzechos. Übersteigt diese einen vorgegebenen Schwellwert und ist sie deutlich größer als Amplituden der Echofunktion in der Umgebung des Nutzechos, so kann davon ausgegangen werden, daß das richtige Echo als Nutzecho
- 20 ermittelt wurde. Anhand der vorgegebenen Daten können die Echos L, S, B der Echofunktion A(t) eindeutig identifiziert werden und die Laufzeiten  $t_{L0}$ ,  $t_{S0}$ ,  $t_{B0}$  der zugehörigen Maxima bestimmt und abgespeichert werden.
- 25 Der Füllstand 7 kann natürlich auch durch andere Verfahren ermittelt werden. So ist beispielsweise in der am 20. Dezember 2002 angemeldeten Deutschen Patentanmeldung mit der Anmeldenummer 10260962.4 ein Verfahren beschrieben, bei dem durch Aufzeichnung von Echofunktionen bei verschiedenen
- 30 Füllständen 7 eine Tabelle aufgestellt wird, anhand derer das vom Füllgut 1 stammende Echo eindeutig identifiziert werden kann.

Im Anschluß an diese Initialisierung kann der Messbetrieb aufgenommen werden. Die bei der Initialisierung ermittelten Echoeigenschaften stehen bei der ersten Messung als Echoeigenschaften der, der aktuellen Messung unmittelbar vorangegangenen Messung zur Verfügung.

Im Messbetrieb wird anhand der Echoeigenschaften mindestens einer vorherigen Messung eine Vorhersage für die bei der aktuellen Messung zu erwartenden Echoeigenschaften abgeleitet.

Dabei wird vorzugsweise anhand der Laufzeit mindestens eines Maximums einer vorangegangenen Messung eine Vorhersage für die bei der aktuellen Messung zu erwartende Laufzeit des entsprechenden Maximums getroffen.

Entsprechend wird bei Echoeigenschaften, wie z.B. Amplitude, Form und/oder zeitlicher Verlauf anhand der entsprechenden Daten mindestens einer vorangegangenen Messung eine Vorhersage für die bei der aktuellen Messung zu erwartenden Echoeigenschaften getroffen.

In dem in Fig. 3 dargestellten Beispiel wird bei der ersten auf die Initialisierung folgenden Messung folglich anhand der als Echoeigenschaften bei der Initialisierung ermittelten Laufzeiten  $t_{L0}$ ,  $t_{S0}$ ,  $t_{B0}$  eine Vorhersage  $V$  für die bei der ersten Messung zu erwartenden Laufzeiten  $T_{L1}$ ,  $T_{S1}$ ,  $T_{B1}$  der entsprechenden Maxima getroffen.

Im einfachsten Fall besteht die Vorhersage  $V$  darin, daß die zu erwartenden Laufzeiten  $T_{L1}$ ,  $T_{S1}$ ,  $T_{B1}$  gleich den Laufzeiten der entsprechenden Maxima der unmittelbar vorangegangenen Messung sind.

$$\begin{aligned}
 V: \quad T_{L1} &= t_{L0} \\
 T_{S1} &= t_{S0} \\
 T_{B1} &= t_{B0}
 \end{aligned}$$

5 Dabei kann die Vorhersage V wie hier beschrieben auf der unmittelbar vorangegangenen Messung beruhen. Alternativ kann aber auch eine weiter zurückliegende Messung als Ausgangspunkt eingesetzt werden. Ebenso ist es möglich die Vorhersage V aus mehreren vorangegangenen Messungen  
10 abzuleiten. Die Vorhersage V für die zu erwartenden Laufzeiten  $T_{Li}$ ,  $T_{Si}$ ,  $T_{Bi}$  kann z.B. gleich einem Mittelwert der Laufzeiten  $t_L$ ,  $t_S$ ,  $t_B$  der entsprechenden Maxima mehrerer vorangegangener Messungen gesetzt werden.

15 Liegen die Echoeigenschaften von zwei der aktuellen Messung vorangehenden Messungen vor, kann die Vorhersage V für die Laufzeiten  $T_{Li}$ ,  $T_{Si}$ ,  $T_{Bi}$  der Maxima ermittelt werden, indem anhand der letzten beiden vorangegangenen Messungen für jede Laufzeit  $T_{Li}$ ,  $T_{Si}$ ,  $T_{Bi}$  eine momentane Änderungsgeschwindigkeit  
20  $v(T_{Li})$ ,  $v(T_{Si})$ ,  $v(T_{Bi})$  der Laufzeiten  $T_{Li}$ ,  $T_{Si}$ ,  $T_{Bi}$  berechnet und die zu erwartenden Laufzeiten  $T_{Li}$ ,  $T_{Si}$ ,  $T_{Bi}$  anhand dieser Geschwindigkeiten  $v(T_{Li})$ ,  $v(T_{Si})$ ,  $v(T_{Bi})$  extrapoliert werden.

25 Dies wird nachfolgend beispielhaft anhand des in Fig. 3 dargestellten Ablaufs erläutert.

Sind aus der Initialisierung (Abb. 0) die Laufzeiten  $t_{L0}$ ,  $t_{S0}$ ,  $t_{B0}$  und aus der ersten Messung (Abb. 1) die Laufzeiten  $t_{L1}$ ,  $t_{S1}$ ,  $t_{B1}$  bekannt, so ergeben sich daraus die aktuellen  
30 Änderungsgeschwindigkeiten  $v(T_{L2})$ ,  $v(T_{S2})$ ,  $v(T_{B2})$  mit

$$v(T_{L2}) = \frac{t_{L1} - t_{L0}}{\Delta t}$$

$$v(T_{S2}) := \frac{t_{S1} - t_{S0}}{\Delta t}$$

5

$$v(T_{B2}) := \frac{t_{B1} - t_{B0}}{\Delta t}$$

wobei  $\Delta t$  ein zwischen zwei Messungen, hier der Initialisierung und der ersten Messung, verstrichenenes Zeitintervall bezeichnet.

10

Die Extrapolation ergibt dann die folgende Vorhersage V:

$$V: \quad T_{L2} := t_{L1} + v(T_{L2}) \Delta t$$

$$T_{S2} := t_{S1} + v(T_{S2}) \Delta t$$

15

$$T_{B2} := t_{B1} + v(T_{B2}) \Delta t$$

wobei  $\Delta t$  ein zwischen zwei Messungen, hier der ersten und der zweiten Messung, verstrichenenes Zeitintervall bezeichnet.

20

Für die i-te Messung gilt analog:

$$V: \quad T_{Li} := t_{L,i-1} + v(T_{Li}) \Delta t$$

$$T_{Si} := t_{S,i-1} + v(T_{Si}) \Delta t$$

$$T_{Bi} := t_{B,i-1} + v(T_{Bi}) \Delta t$$

25

wobei  $\Delta t$  ein zwischen zwei Messungen, hier der i-ten und der i-1-ten Messung, verstrichenenes Zeitintervall bezeichnet.

30

Für die aktuellen Änderungsgeschwindigkeiten  $v(T_{Li})$ ,  $v(T_{Si})$ ,  $v(T_{Bi})$  gilt analog.

$$v(T_{Li}) := \frac{t_{L,i-1} - t_{L,i-2}}{\Delta t}$$

$$5 \quad v(T_{Si}) := \frac{t_{S,i-1} - t_{S,i-2}}{\Delta t}$$

$$v(T_{Bi}) := \frac{t_{B,i-1} - t_{B,i-2}}{\Delta t}$$

10 Auch hier gilt analog, daß die beiden Messungen, auf denen  
die Vorhersage V beruht, der aktuellen Messung nicht  
unmittelbar vorangehen müssen. Auch müssen die beiden  
vorangegangenen Messungen nicht unmittelbar aufeinander  
folgen. Es genügt, wenn zwei beliebige vorangegange  
15 Messungen vorliegen und ein zwischen den beiden Messungen  
liegendes Zeitintervall bekannt ist.

Liegen Ergebnisse von mindestens drei vorangegangenen  
Messungen vor, so kann die Vorhersage V für Laufzeiten  $T_{Li}$ ,  
20  $T_{Si}$ ,  $T_{Bi}$  ermittelt werden, indem anhand der letzten drei  
vorangegangenen Messungen eine momentane Beschleunigung  
 $a(T_{Li})$ ,  $a(T_{Si})$ ,  $a(T_{Bi})$  und eine momentane  
Änderungsgeschwindigkeit  $v(T_{Li})$ ,  $v(T_{Si})$ ,  $v(T_{Bi})$  der Laufzeiten  
berechnet und die zu erwartenden Laufzeiten  $T_{Li}$ ,  $T_{Si}$ ,  $T_{Bi}$   
25 anhand der Beschleunigungen  $a(T_{Li})$ ,  $a(T_{Si})$ ,  $a(T_{Bi})$  und der  
Geschwindigkeiten  $v(T_{Li})$ ,  $v(T_{Si})$ ,  $v(T_{Bi})$  extrapoliert werden.

Damit lautet die Vorhersage V wie folgt:

$$30 \quad V: \quad \begin{aligned} T_{Li} &:= t_{L,i-1} + v(T_{Li}) \Delta t + \frac{1}{2} a(T_{Li}) (\Delta t)^2 \\ T_{Si} &:= t_{S,i-1} + v(T_{Si}) \Delta t + \frac{1}{2} a(T_{Si}) (\Delta t)^2 \\ T_{Bi} &:= t_{B,i-1} + v(T_{Bi}) \Delta t + \frac{1}{2} a(T_{Bi}) (\Delta t)^2 \end{aligned}$$



wobei für die aktuellen Beschleunigungen  $a(T_{Li})$ ,  $a(T_{Si})$ ,  
 $a(T_{Bi})$  gilt:

$$5 \quad a(T_{Li}) := \frac{t_{L,i-1} - 2 t_{L,i-2} + t_{L,i-3}}{(\Delta t)^2}$$

$$a(T_{Si}) := \frac{t_{S,i-1} - 2 t_{S,i-2} + t_{S,i-3}}{(\Delta t)^2}$$

$$10 \quad a(T_{Bi}) := \frac{t_{B,i-1} - 2 t_{B,i-2} + t_{B,i-3}}{(\Delta t)^2}$$

15 Auch hier gilt analog, daß die drei Messungen, auf denen  
die Vorhersage V beruht, der aktuellen Messung nicht  
unmittelbar vorangehen müssen. Auch müssen die drei  
vorangegangenen Messungen nicht unmittelbar aufeinander  
folgen. Es genügt, wenn drei beliebige vorangegangene  
Messungen vorliegen und die zwischen den Messungen  
liegenden Zeitintervalle bekannt sind.

20

Es ist allerdings in allen beschriebenen Fällen bei der  
Auswahl der vorangegangenen Messungen zu beachten, daß der  
Zeitraum zwischen den Messungen und der aktuellen Messung  
nicht zu groß wird. Maßstab ist hierfür eine Zeitskala auf  
25 der sich die Laufzeiten, deren Änderungsgeschwindigkeiten  
und deren Beschleunigungen ändern.

Bei den beschriebenen Ausführungsbeispielen sind bis zu  
drei vorangegangene Messungen in die Vorhersagen einbezogen  
30 worden. Es können aber auch mehr vorangegangene Messungen  
einbezogen werden um die Vorhersagen abzuleiten.

Desweiteren kann auch noch die Beschleunigungsänderung und  
Modelle höherer Ordnungen zur Berechnung einbezogen werden,

wenn genügend Meßdaten zur Verfügung stehen und die Art der Füllstandsänderung dies benötigt.

5      Anschließend werden die Echoeigenschaften der aktuellen  
Messung  $i$ , hier die Laufzeiten  $t_{Li}$ ,  $t_{Si}$ ,  $t_{Bi}$ , unter  
Einbeziehung der Vorhersagen  $V$  bestimmt. Für das angeführte  
Beispiel für die erste Messung bedeutet dies, daß die  
Maxima, hier  $M1$ ,  $M2$  und  $M3$ , und die zugehörigen Laufzeiten,  
hier  $t_{M1}$ ,  $t_{M2}$  und  $t_{M3}$  der in Abb. 1 von Fig. 3 dargestellten  
10      Echofunktion  $A(t)$  der aktuellen Messung bestimmt werden.  
Die Laufzeiten werden mit den Laufzeiten der Vorhersage  
verglichen. Der Vergleich erfolgt beispielsweise durch  
Differenzbildung, indem für jede zu erwartende Laufzeit  
 $T_{L1}$ ,  $T_{S1}$ ,  $T_{B1}$  die Differenz zwischen jeder der Laufzeiten  
15       $t_{M1}$ ,  $t_{M2}$  und  $t_{M3}$  und der zu erwartenden Laufzeit  $T_{L1}$ ,  $T_{S1}$  bzw.  
 $T_{B1}$  berechnet wird. Es wird für jede zu erwartende Laufzeit  
 $T_{L1}$ ,  $T_{S1}$ ,  $T_{B1}$  diejenige Laufzeit  $t_{M1}$ ,  $t_{M2}$  oder  $t_{M3}$  bestimmt,  
bei der die Differenz minimal ist.

20      Es können aber auch andere zum Vergleich geeignete  
Algorithmen eingesetzt werden. Ist z.B. die Form des Echos  
eine relevante Echoeigenschaft, so kann ein Formvergleich  
z.B. durch Minimierung der Summe aller Abstandskquadrate  
erfolgen.

25      Statt jede der Laufzeiten  $t_{M1}$ ,  $t_{M2}$  und  $t_{M3}$  mit jeder zu  
erwartenden Laufzeit  $T_{L1}$ ,  $T_{S1}$  bzw.  $T_{B1}$  zu vergleichen kann  
für jede zu erwartenden Laufzeit  $T_{L1}$ ,  $T_{S1}$  bzw.  $T_{B1}$  ein  
Zeitfenster das die jeweilige zu erwartenden Laufzeit  $T_{L1}$ ,  
30       $T_{S1}$  bzw.  $T_{B1}$  einschließt. Es genügt dann nur diejenigen der  
Laufzeiten  $t_{M1}$ ,  $t_{M2}$  und  $t_{M3}$  mit der zugehörigen zu  
erwartenden Laufzeit zu vergleichen, die innerhalb des  
jeweiligen Zeitfensters liegen.

- In dem dargestellten Beispiel weist die Laufzeit  $t_{M1}$  die geringste Differenz zu der für das Nutzecho vorhergesagten Laufzeit  $T_{L1}$  auf. Ist der Betrag der Differenz  $T_{L1} - t_{M1}$  geringer als ein vorgegebener Schwellwert, so wird das
- 5 zugehörige Maximum M1 als Nutzecho L der aktuellen Messung erkannt. Entsprechend wird die zugehörige Laufzeit  $t_{M1}$  als Laufzeit  $t_{L1}$  des Nutzechos L der aktuellen Messung erkannt und abgespeichert.
- 10 Auf die gleiche Weise werden alle weiteren Echoeigenschaften der aktuellen Messung bestimmt. Entsprechend wird das Maximum M2 als Echo S des Störers 9 und das Maximum M3 als Echo des Bodens 15 erkannt und die
- 15 zugehörige Laufzeit  $t_{M2}$  Laufzeit  $t_{S1}$  des Echos S des Störers S und die Laufzeit  $t_{M3}$  als Laufzeit  $t_{B1}$  des Echos B des Bodens 15 der aktuellen Messung bewertet.
- Auf analoge Weise wird in jedem Meßzyklus verfahren. Dabei kann die Vorhersage V ab der ersten Messung auf der Basis
- 20 einer vorangegangenen Messung, ab der dritten Messung auf der Basis von drei vorangegangenen Messungen und berechnet werden.
- 25 Alternativ zu den beschriebenen Extrapolationsalgorithmen können anhand der aus den vorangegangenen ermittelten Daten auch andere Verfahren für die Extrapolation der zu erwartenden Echoeigenschaften herangezogen werden. So kann beispielsweise anhand der aus den vorangegangenen Messungen bekannten zeitlichen Entwicklung eine Funktion bestimmt
- 30 werden, die den zeitlichen Verlauf annähert. Die Funktion kann dabei flexibel an die aktuellen Gegebenheiten, die sich aus der Historie ergeben, angepaßt werden. Die Vorhersage V wird anhand der Funktion bestimmt.

Nachfolgend wird anhand der Echoeigenschaften der Füllstand bestimmt. Konnte beispielsweise in der i-ten Messung die Laufzeit  $t_{Li}$  des Nutzechos L als Echoeigenschaft ermittelt werden, so ergibt sich daraus die Höhe  $H_L$  des Füllstands 7 im Behälter 3 gemäß folgender Formel:

$$H_L(t_{Li}) = H - \frac{1}{2} (v t_{Li})$$

worin

H der Abstand zwischen dem Sende- und Empfangselement 11 und dem Boden des Behälters 3,  
 $H_L$  die Höhe des Füllstandes 7, und  
 v die Ausbreitungsgeschwindigkeit der Signale bedeuten.

Konnte zusätzlich die Laufzeit  $t_{Bi}$  des vom Boden 15 des Behälters 3 stammenden Echos als Echoeigenschaft ermittelt werden, so kann diese Echoeigenschaft ebenfalls zur Bestimmung der Höhe  $H_L$  des Füllstandes 7 herangezogen werden. Diese ergibt sich gemäß der Formel:

$$H_L(t_{Bi}) := \frac{t_{Bi} v v_L - 2 v_L H}{2(v - v_L)}$$

wobei

$t_{Bi}$  die Laufzeit des vom Boden 15 des Behälters 3 stammenden Echos B der aktuellen Messung,

H der Abstand zwischen dem Sende- und Empfangselement 11 und dem Boden des Behälters 3,

$H_L$  die Höhe des Füllstandes 7,

v die Ausbreitungsgeschwindigkeit der Signale im freien Raum, und

$v_L$  die Ausbreitungsgeschwindigkeit der Signale im Füllgut bedeuten.

Die Ausbreitungsgeschwindigkeit  $v_L$  der Signale im Füllgut kann, sofern sie nicht aufgrund der Kenntnis der physikalischen Eigenschaften des Füllguts bekannt ist, anhand einer vorherigen Messung, bei der der Behälter 15 zumindest teilweise befüllt war und sowohl das Nutzecho L als auch das vom Boden 15 des Behälters 3 stammende Echo B sowie deren Laufzeiten  $t_L$  und  $t_B$  identifiziert werden konnten gemäß folgender Formel berechnet werden:

$$v_L := \frac{2 H - v t_L}{t_B - t_L}$$

wobei:

$t_B$  die Laufzeit des vom Boden 15 des Behälters 3 stammenden Echos B einer vorangegangenen Messung,

$t_L$  die Laufzeit des Nutzechos L einer vorangegangenen Messung,

H der Abstand zwischen dem Sende- und Empfangselement 11 und dem Boden des Behälters 3,

v die Ausbreitungsgeschwindigkeit der Signale im freien Raum, und

$v_L$  die Ausbreitungsgeschwindigkeit der Signale im Füllgut bedeuten.

Sofern sich die Ausbreitungsgeschwindigkeit  $v_L$  der Signale im Füllgut 1 nicht ändert, genügt es diese einmal zu berechnen. Im dargestellten Ausführungsbeispiel kann dies beispielsweise unmittelbar anhand der bei der Initialisierung ermittelten Echoeigenschaften erfolgen. Daraus ergibt sich die Ausbreitungsgeschwindigkeit  $v_L$  gemäß obiger Formel zu:

$$v_L := \frac{2 H - v t_{L0}}{t_{B0} - t_{L0}}$$

- 5 Können Änderungen der Ausbreitungsgeschwindigkeit  $v_L$  auftreten, so muß dies Größe regelmäßig bestimmt werden. Solche Änderungen sind zu erwarten, wenn sich die physikalischen Eigenschaften, wie z.B. Dichte, Material oder Dielektrizitätskonstante, des Füllguts 1 ändern können.
- 10 Zusätzlich kann die Laufzeit  $t_{si}$  des vom Störer 9 stammenden Echos als Echoeigenschaft ermittelt werden. Diese Echoeigenschaft eignet sich immer dann zur Bestimmung der Höhe  $H_L$  des Füllstandes 7, wenn der Füllstand 7
- 15 oberhalb des Störers 9 liegt. Ob dies der Fall ist, kann anhand der in der vorherigen Messung bestimmten Höhe  $H_L$  des Füllstandes 7 und einer vorgegebenen maximal möglichen Änderungsgeschwindigkeit  $v_{max}$  des Füllstandes 7 bestimmt werden. Die maximal mögliche Änderungs-geschwindigkeit  $v_{max}$
- 20 des Füllstandes 7 ist anwendungs-spezifisch und muß entweder vom Anwender im Rahmen der Initialisierung angegeben und im Füllstandsmeßgerät 5 abgespeichert werden, oder ermittelt werden.

- 25 Gilt für die vorangegangene Messung

$$H_S < H_L - v_{max} \Delta t$$

wobei

- 30  $H_S$  die Höhe des Störers 9 im Behälter 3,  
 $H_L$  die Höhe des in der vorangegangenen Messung bestimmten Füllstandes,  
 $v_{max}$  die vorgegebene maximal mögliche Änderungsgeschwindigkeit des Füllstandes 7, und

At das zwischen der vorangegangenen und der aktuellen  
Messung liegende Zeitintervall bedeuten.

- 5 so kann anhand der als Echoeigenschaft der aktuellen  
Messung bestimmten Laufzeit  $t_{si}$  des vom Störer 9  
stammenden Echos S die Höhe  $H_L$  des aktuellen Füllstands 7  
gemäß folgender Beziehung berechnet werden:

10 
$$H_L(t_{si}) = \frac{v \cdot v_L \cdot t_{si} + 2 \cdot v \cdot H_S - 2 \cdot v_L \cdot H}{2(v - v_L)}$$

- 15 Bei allen anderen Füllständen 7, bei denen sich die Höhe  $H_L$   
des Füllstandes 7 zwischen dem Störer 9 und dem Boden 15  
des Behälters 3 befindet, weist die Laufzeit  $t_s$  des vom  
Störer 9 erzeugten Echos S einen konstanten Wert auf und  
kann nicht zur Füllstandsbestimmung herangezogen werden.  
Sie eignet sich jedoch zur Überprüfung der Meßgenauigkeit  
und der Plausibilität der erzielten Meßergebnisse.

- 20 Bei dem Verfahren in seiner einfachsten Form wird lediglich  
eine einzige Echoeigenschaft der Echofunktion herangezogen.  
Die Eigenschaft ist die Laufzeit  $t_L$  des Nutzechos L oder  
die Laufzeit  $t_B$  des vom Boden 15 stammenden Echos B. In  
jedem Meßzyklus wird anhand der entsprechenden  
25 Echoeigenschaft mindestens einer vorherigen Messung auf die  
oben beschriebene Weise eine Vorhersage V für die bei der  
aktuellen Messung zu erwartenden Echoeigenschaft  
abgeleitet. Anschließend wird die Echoeigenschaft der  
aktuellen Messung unter Einbeziehung der Vorhersage V  
30 bestimmt, und anhand der Echoeigenschaft wie oben erläutert  
der aktuelle Füllstand bestimmt, indem anhand mindestens  
einer vorangegangenen Messung die bei der aktuellen Messung  
zu erwartende Laufzeit  $T_{Li}$  des an der Füllgutoberfläche  
reflektierten Nutzechos L bestimmt wird, dasjenige Maximum

der aktuellen Echofunktion bestimmt wird, dessen Laufzeit die geringste Abweichung zu der vorhergesagten Laufzeit des an der Füllgutoberfläche reflektierten Nutzechos aufweist, und anhand der Laufzeit dieses Maximum wie oben erläutert der aktuelle Füllstand bestimmt wird.

10 Kann die Echoeigenschaft der aktuellen Messung nicht bestimmt werden, z.B. weil ein Rührer vorübergehend in den Signalweg ragt, so kann die Vorhersage V an die Stelle der aktuellen Echoeigenschaft gesetzt werden. Der aktuelle Füllstand wird gleich dem sich aus der Vorhersage V ergebenden Füllstand 7 gesetzt. Für die nachfolgende Messung tritt die Vorhersage V an die Stelle der aus der vorangehenden Messung bekannten Echoeigenschaft.

15 Kann die Echoeigenschaft in einer vorgegebenen Anzahl aufeinander folgender Messungen nicht bestimmt werden, so wird vorzugsweise ein Alarm ausgelöst und das Verfahren erneut gestartet, wobei die eingangs beschriebene  
20 Initialisierung erneut durchzuführen ist.

Vorzugsweise wird bei dem erfindungsgemäßen Verfahren mindestens eine weitere Echoeigenschaft der Echofunktion herangezogen. Beispielsweise können die Echoeigenschaften:  
25 Laufzeit  $t_L$  des Nutzechos L und Laufzeit  $t_B$  des vom Boden 15 stammenden Echos B herangezogen werden. In jedem Meßzyklus wird anhand der entsprechenden Echoeigenschaften mindestens einer vorherigen Messung auf die oben beschriebene Weise eine Vorhersage V für die bei der  
30 aktuellen Messung zu erwartenden Echoeigenschaften abgeleitet. Anschließend werden die Echoeigenschaften der aktuellen Messung unter Einbeziehung der Vorhersage V bestimmt. Hier läßt sich anhand jeder der einbezogenen



Echoeigenschaften wie oben erläutert der aktuelle Füllstand bestimmen.

5 Der aktuelle Füllstand kann wahlweise gleich dem anhand der Echoeigenschaft Laufzeit  $t_L$  des Nutzechos L oder Laufzeit  $t_B$  des vom Boden 15 stammenden Echos B bestimmten Füllstandes gesetzt werden.

10 Können beide Echoeigenschaften bestimmt werden, kann eingestellt werden, welcher Echoeigenschaft zur Bestimmung des Füllstands 7 der Vorzug gegeben werden soll. Die Auswahl kann auch in Abhängigkeit von der Höhe des aktuellen Füllstands 7 getroffen werden.

15 Kann eine der Echoeigenschaften der aktuellen Messung nicht bestimmt werden, so wird der Füllstand 7 anhand der übrigen bestimmbaren Echoeigenschaften bestimmt werden. Der aktuelle Füllstand wird gleich dem sich aus den ermittelten Echoeigenschaften ergebenden Füllstand 7 gesetzt.

20

Für die dieser aktuellen Messung nachfolgende Messung treten die Ergebnisse der Vorhersage V an die Stelle der nicht ermittelten Echoeigenschaften. Für die nachfolgende Messung werden sie als aus der vorangehenden Messung bekannte Echoeigenschaft angesetzt.

25

30 Kann beispielsweise bei einer aktuellen Messung i nur die Laufzeit  $t_{Bi}$  des vom Boden 15 stammenden Echos B als Echoeigenschaft der aktuellen Messung bestimmt werden, indem anhand mindestens einer vorangegangenen Messung die bei der aktuellen Messung zu erwartende Laufzeit  $T_{Bi}$  des am Boden 15 des Behälters 3 reflektierten Echos bestimmt wird, und dasjenige Maximum der aktuellen Echofunktion bestimmt wird, dessen Laufzeit die geringste Abweichung zu der

vorhergesagten Laufzeit  $T_{Bi}$  des am Boden 15 des Behälters 3 reflektierten Echos aufweist, so wird unter Einbeziehung der Laufzeit  $t_{Bi}$  dieses Maximum der aktuelle Füllstand 7 bestimmt.

5

Dies kann unmittelbar unter Verwendung der oben angegebenen Formel für die Berechnung der Höhe  $H_L$  des Füllstandes 7 als Funktion Laufzeit  $t_{Bi}$  erfolgen.

10

Weiter kann anhand der Laufzeit  $t_{Bi}$  des aktuellen am Boden 15 reflektierten Echos B ein Schätzwert  $T_{LX}(t_{Bi})$  für die Laufzeit des aktuellen Nutzechos L berechnet werden.

15

Der Schätzwert  $T_{LX}(t_{Bi})$  entspricht derjenigen Laufzeit des Nutzechos, die beidem anhand der Laufzeit  $t_{Bi}$  des aktuellen am Boden 15 reflektierten Echos B bestimmten Höhe  $H_L$  des Füllstandes zu erwarten ist:

$$T_{LX}(t_{Bi}) = \frac{H - H_L(t_{Bi})}{v}$$

20

v

25

Dieser Schätzwert  $T_{LX}(t_{Bi})$  tritt an die Stelle der Vorhersage V für die zu erwartende Laufzeit  $T_{Li}$  des Nutzechos L. Es wird dasjenige Maximum der aktuellen Echofunktion bestimmt wird, dessen Laufzeit die geringste Abweichung zu dem Schätzwert  $T_{LX}(t_{Bi})$  aufweist, und anhand der Laufzeit dieses Maximums der aktuelle Füllstand bestimmt.

30

Kann keine der Echoeigenschaft der aktuellen Messung bestimmt werden, z.B. weil das Sende- und Empfangselement 11 vorübergehend verdeckt ist, so kann die Vorhersage V an die Stelle der aktuellen Echoeigenschaften gesetzt werden. Der aktuelle Füllstand wird gleich dem sich aus der

Vorhersage V ergebenden Füllstand 7 gesetzt. Für die nachfolgende Messung tritt die Vorhersage V an die Stelle der aus der vorangehenden Messung bekannten Echoeigenschaften.

5

Kann keine der Echoeigenschaften in einer vorgegebenen Anzahl aufeinander folgender Messungen bestimmt werden, so wird vorzugsweise ein Alarm ausgelöst und das Verfahren erneut gestartet, wobei die eingangs beschriebene Initialisierung erneut durchzuführen ist.

10

Vorzugsweise werden die Meßergebnisse fortlaufend auf deren Plausibilität hin überprüft. Zur Plausibilitätskontrolle eignet sich besonders der Vergleich der in Abhängigkeit von den verschiedenen Echoeigenschaften bestimmten Höhen  $H_L$  des Füllstandes  $H_L(t_{Li})$ ,  $H_L(t_{Bi})$ . Liegt der Füllstand 7 oberhalb des Störers 9 kann auch die Höhe  $H_L(t_{si})$  als Funktion der Laufzeit  $t_{si}$  des vom Störer 9 stammenden Echos S herangezogen werden. Liegt der Füllstand 7 unterhalb des Störers 9 kann die Laufzeit  $t_{si}$  anhand der bei der Initialisierung aufgenommenen Daten auf deren Richtigkeit überprüft werden. Daraus ergibt sich eine Kontrollmöglichkeit für die Meßgenauigkeit. Ebenso kann eine Plausibilitätskontrolle vorgenommen werden. Ergibt die Laufzeit  $t_{si}$  des vom Störer 9 stammenden Echos S der aktuellen Messung, daß der Störer 9 nicht vom Füllgut 1 überdeckt ist, so muß die Höhe  $H_L$  des Füllstandes 7 unterhalb der Einbauhöhe  $H_s$  des Störers 9 liegen. Ist dies nicht der Fall, so kann als Ergebnis dieser Plausibilitätskontrolle z.B. eine Fehlermeldung und/oder ein Alarm ausgelöst werden.

15

20

25

30

In der Internationalen Patentanmeldung mit der Anmeldenummer WO/EP02/08368, die von der Anmelderin am

26.07.2002 eingereicht wurde, ist eine Vielzahl von physikalischen Zusammenhängen beschrieben, die bei der Füllstandsmessung auftreten können. Es ist dort angegeben, wie unter Ausnutzung der Kenntnis dieser Zusammenhänge der Füllstand bestimmt werden kann. Diese Zusammenhänge, sowie die daraus abgeleiteten Füllstandsbestimmungen können bei dem hier beschriebenen erfindungsgemäßen Verfahren zur Plausibilitätskontrolle herangezogen werden.

Bei Bedarf können ausgewählte Echoeigenschaften ergänzt, ersetzt oder gestrichen werden.

Das beschriebene Verfahren kann als eigenständiges Meßverfahren eingesetzt werden, es kann aber auch parallel zu einem herkömmlichen Meßverfahren eingesetzt werden.

Es ermöglicht eine erhöhte Meßsicherheit, da der Füllstand nicht nur anhand der aktuellen Messung bestimmt wird, sondern dessen historischer Verlauf mit einbezogen wird. Diese Form der Echoverfolgung liefert auch dann noch zuverlässige Messergebnisse, wenn das Nutzecho kurzzeitig nicht gefunden werden kann. Zuverlässigen Messungen sind anhand der Verfahrens auch dann noch möglich, wenn kurzzeitig Elemente, z.B. Rührer, in den Signalweg hineinragen, oder Umstände auftreten, die zu einer Verschlechterung der Echoqualität, z.B. einem geringen Signal-Rausch Abstand, führen.

**Patentansprüche**

- 5 1. Verfahren zur Messung eines Füllstandes (7) eines Füllgutes (1) in einem Behälter (3), mit einem nach dem Laufzeitprinzip arbeitenden Füllstandsmeßgerät (5), bei dem
- 10 - periodisch Sendesignale (S) in Richtung des Füllgutes (1) gesendet werden,
- deren Echosignale (E) aufgenommen und in eine Echofunktion (A(t)) umgewandelt werden,
- mindestens eine Echoeigenschaft der Echofunktion (A(t)) bestimmt wird, und
- 15 - anhand der Echoeigenschaften mindestens einer vorherigen Messung eine Vorhersage (V) für die bei der aktuellen Messung zu erwartenden Echoeigenschaften abgeleitet wird,
- die Echoeigenschaften der aktuellen Messung unter Einbeziehung der Vorhersage (V) bestimmt werden, und
- 20 - anhand der Echoeigenschaften der aktuelle Füllstand (7) bestimmt wird.
- 25 2. Verfahren zur Messung eines Füllstandes (7) eines Füllgutes (1) in einem Behälter (3) nach Anspruch 1, bei dem die Echoeigenschaften Laufzeiten ( $t_L$ ,  $t_B$ ,  $t_S$ ) von Maxima (M) der Echofunktion (A(t)) sind, und den Maxima (M) ein bekannter Reflektor im Inneren des
- 30 Behälters (1), insb. eine Füllgutoberfläche, ein Boden (15) des Behälters (3) oder ein fest eingebauter Störer (9), zugeordnet werden kann.

3. Verfahren zur Messung eines Füllstandes (7) eines Füllgutes (1) in einem Behälter (3) nach Anspruch 2, bei dem anhand der Laufzeit ( $t_L$ ,  $t_B$ ) mindestens eines Maximums (L, B) einer vorangegangenen Messung eine Vorhersage (V) für die bei der aktuellen Messung zu erwartende Laufzeit ( $t_L$ ,  $t_B$ ) des entsprechenden Maximums getroffen wird.
4. Verfahren zur Messung eines Füllstandes (3) eines Füllgutes (1) in einem Behälter (3) nach Anspruch 3, bei dem die Vorhersage (V) getroffen wird, daß die zu erwartenden Laufzeiten ( $T_L$ ,  $T_S$ ,  $T_B$ ) der Maxima (L, S, B) gleich den Laufzeiten ( $t_L$ ,  $t_s$ ,  $t_B$ ) der entsprechenden Maxima der vorangegangenen Messung sind.
5. Verfahren zur Messung eines Füllstandes (7) eines Füllgutes (1) in einem Behälter (3) nach Anspruch 3, bei dem die Vorhersage (V) für die Laufzeiten ( $T_L$ ,  $T_S$ ,  $T_B$ ) der Maxima ermittelt wird, indem anhand von mindestens zwei vorangegangenen Messungen eine momentane Änderungsgeschwindigkeit  $v(T_L)$ ,  $v(T_S)$ ,  $v(T_B)$  der Laufzeiten berechnet und die zu erwartende Laufzeit ( $T_L$ ,  $T_S$ ,  $T_B$ ) anhand dieser Geschwindigkeit  $v(T_L)$ ,  $v(T_S)$ ,  $v(T_B)$  extrapoliert wird.
6. Verfahren zur Messung eines Füllstandes (7) eines Füllgutes (1) in einem Behälter (3) nach Anspruch 3, bei dem die Vorhersage (V) für die Laufzeiten ( $T_L$ ,  $T_S$ ,  $T_B$ ) der Maxima ermittelt wird, indem anhand von mindestens drei vorangegangenen Messungen eine momentane Beschleunigung  $a(T_L)$ ,  $a(T_S)$ ,  $a(T_B)$  und eine momentane Geschwindigkeit  $v(T_L)$ ,  $v(T_S)$ ,  $v(T_B)$  der Laufzeiten berechnet und die zu

erwartende Laufzeit ( $T_L$ ,  $T_S$ ,  $T_B$ ) anhand der Beschleunigung  $a(T_L)$ ,  $a(T_S)$ ,  $a(T_B)$  und der Geschwindigkeit  $v(T_L)$ ,  $v(T_S)$ ,  $v(T_B)$  extrapoliert wird.

- 5        7. Verfahren zur Messung eines Füllstandes (7) eines Füllgutes (1) in einem Behälter (3) nach einem der vorangehenden Ansprüche, bei dem
- 10        - eine Echoeigenschaft die Laufzeit ( $t_L$ ) des an der Füllgutoberfläche reflektierten Nutzechos (L) ist,
- 15        - anhand mindestens einer vorangegangenen Messung die bei der aktuellen Messung zu erwartende Laufzeit ( $T_L$ ) des an der Füllgutoberfläche reflektierten Nutzechos (L) bestimmt wird,
- 20        - dasjenige Maximum (M) der aktuellen Echofunktion ( $A(t)$ ) bestimmt wird, dessen Laufzeit ( $t_M$ ) die geringste Abweichung zu der vorhergesagten Laufzeit ( $T_L$ ) des an der Füllgutoberfläche reflektierten Nutzechos (L) aufweist, und
- anhand der Laufzeit ( $t_M$ ) dieses Maximum der aktuelle Füllstand (7) bestimmt wird.
- 25        8. Verfahren zur Messung eines Füllstandes (7) eines Füllgutes (1) in einem Behälter (3) nach einem der vorangehenden Ansprüche, bei dem
- 30        - eine Echoeigenschaft die Laufzeit ( $t_B$ ) des am Boden (15) des Behälters (3) reflektierten Echos (B) ist,
- anhand mindestens einer vorangegangenen Messung die bei der aktuellen Messung zu erwartende Laufzeit ( $T_B$ ) des am Boden (15) des Behälters (3) reflektierten Echos (B) bestimmt wird,
- dasjenige Maximum (M) der aktuellen Echofunktion ( $A(t)$ ) bestimmt wird, dessen Laufzeit ( $t_M$ ) die geringste Abweichung zu der vorhergesagten Laufzeit ( $T_B$ ) des am Boden (15) des Behälters (3)

reflektierten Echos (B), und

- unter Einbeziehung der Laufzeit ( $t_M$ ) dieses Maximum (M) der aktuelle Füllstand (7) bestimmt wird.

5

9. Verfahren zur Messung eines Füllstandes (7) eines Füllgutes (1) in einem Behälter (3) nach Anspruch 8, bei dem

10

- aus der Laufzeit ( $t_B$ ) des aktuellen am Boden (15) reflektierten Echos (B) ein Schätzwert ( $T_{LX}$ ) für die Laufzeit ( $T_L$ ) des aktuellen Nutzechos (L) berechnet wird,
- dasjenige Maximum (M) der aktuellen Echofunktion ( $A(t)$ ) bestimmt wird, dessen Laufzeit ( $t_M$ ) die geringste Abweichung zu dem Schätzwert ( $T_{LX}$ ) aufweist, und
- anhand der Laufzeit ( $t_M$ ) dieses Maximum (M) der aktuelle Füllstand (7) bestimmt wird.

15

20 10. Verfahren zur Messung eines Füllstandes (7) eines Füllgutes (1) in einem Behälter (3) nach einem der vorangehenden Ansprüche, bei dem die Meßergebnisse fortlaufend auf deren Plausibilität hin überprüft werden.

25



**Zusammenfassung****Verfahren zur Füllstandsmessung nach dem Laufzeitprinzip**

5

Es ist ein Verfahren zur Messung eines Füllstandes (7) eines Füllgutes (1) in einem Behälter (3), mit einem nach dem Laufzeitprinzip arbeitenden Füllstandsmeßgerät (5), vorgesehen, das zuverlässig arbeitet, bei dem periodisch Sendesignale (S) in Richtung des Füllgutes (1) gesendet werden, deren Echesignale (E) aufgenommen und in eine Echofunktion ( $A(t)$ ) umgewandelt werden, mindestens eine Echoeigenschaft der Echofunktion ( $A(t)$ ) bestimmt wird, und anhand der Echoeigenschaften mindestens einer vorherigen

10

15 Messung eine Vorhersage (V) für die bei der aktuellen Messung zu erwartenden Echoeigenschaften abgeleitet wird, die Echoeigenschaften der aktuellen Messung unter Einbeziehung der Vorhersage (V) bestimmt werden, und anhand der Echoeigenschaften der aktuelle Füllstand (7) bestimmt

20 wird. (Fig. 1)

1/2

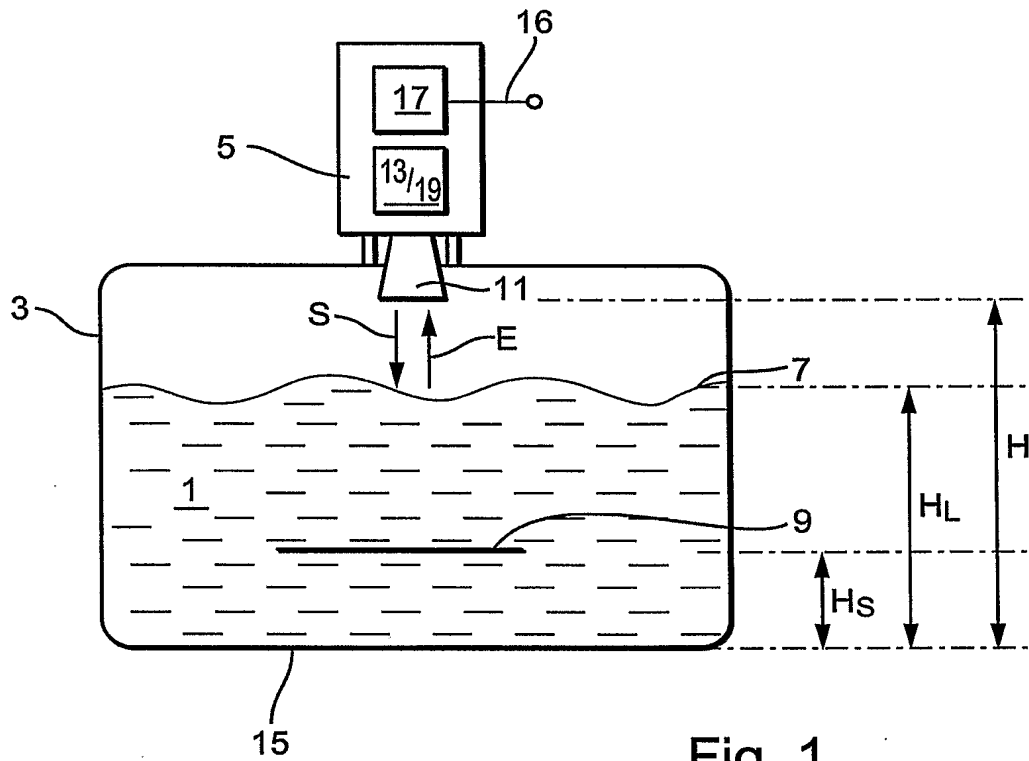


Fig. 1

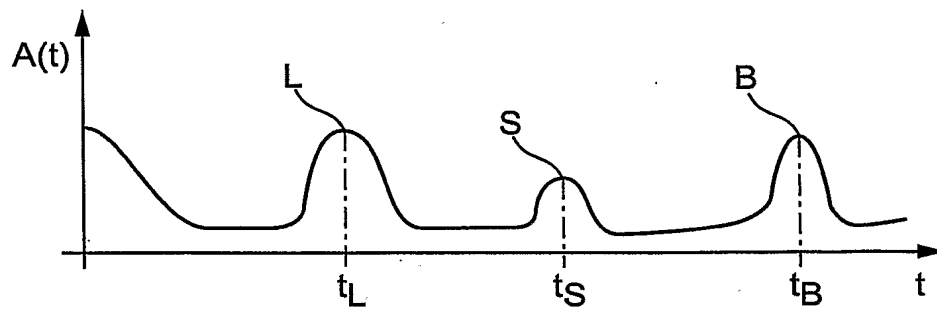


Fig. 2

2/2

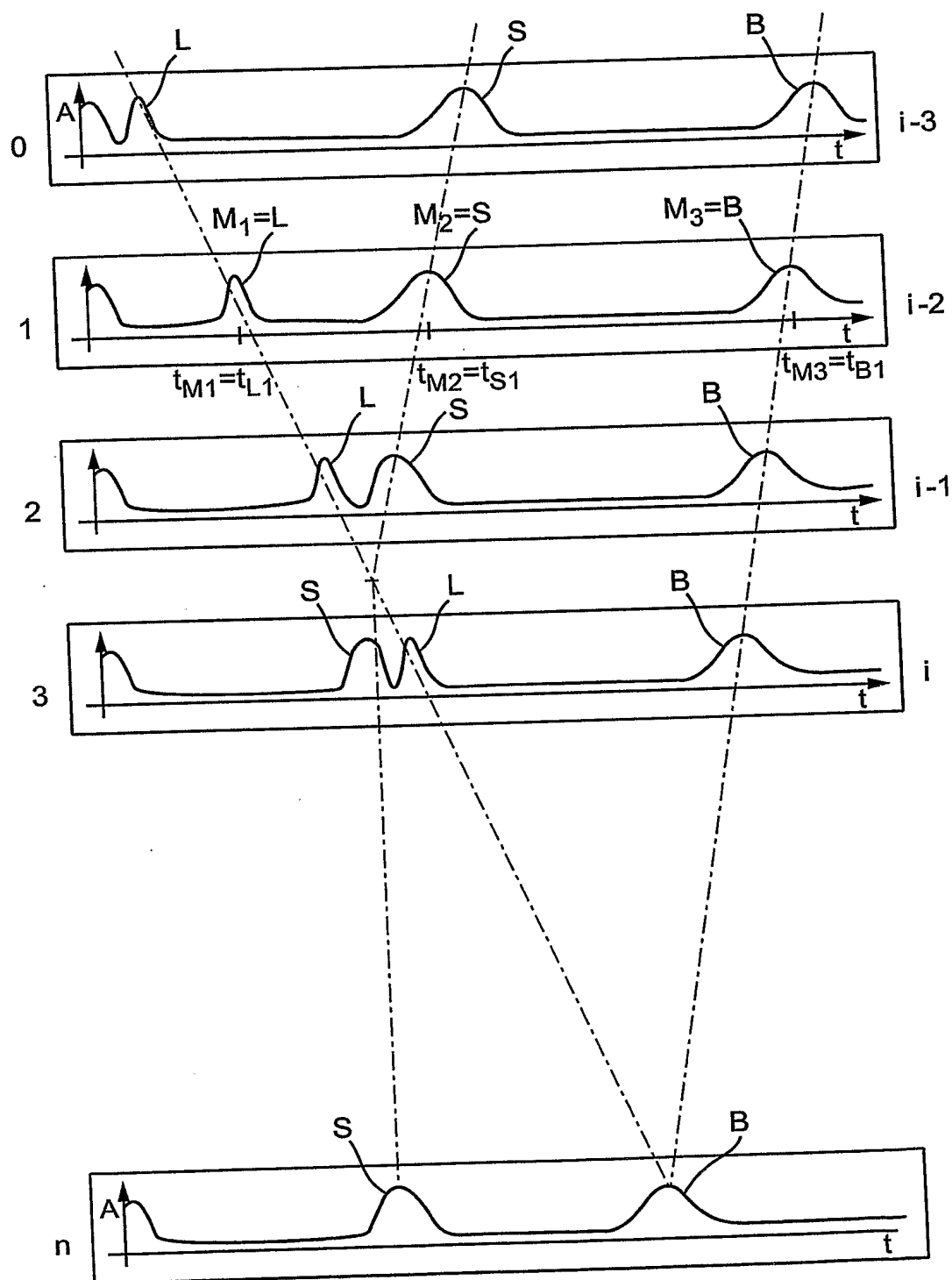


Fig. 3